

unit, a
screen movable over and along the container, and wheels for the
platform.
Supports are provided between the platform and running gear. The
clear height
(28) beneath the platform is higher than that of the container
vehicles, and
the working height (29) of the platform is less than the height of
the
crossbeam (30) of a portainer (3).



(19)
Bundesrepublik Deutschland
Deutsches Patent- und Markenamt

(10) DE 103 13 248 A1 2004.11.11

(12)

Offenlegungsschrift

(21) Aktenzeichen: 103 13 248.1
(22) Anmeldetag: 25.03.2003
(43) Offenlegungstag: 11.11.2004

(51) Int Cl.⁷: **B65G 63/00**
B66C 1/66, B66C 17/20, B66C 15/00,
G01V 5/00, B66C 13/42

(71) Anmelder:
Noell Crane Systems GmbH, 97080 Würzburg, DE

(74) Vertreter:
Lüdtke, F., Dipl.-Ing., Pat.-Anw., 30853
Langenhagen

(72) Erfinder:
Weis, Otto, 97241 Oberpleichfeld, DE; Franke,
Klaus-Peter, Dr.-Ing., 97241 Oberpleichfeld, DE

(56) Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
gezogene Druckschriften:
DE 27 42 533 C2
DE 198 26 560 A1
DE 100 33 141 A1
US 56 38 420
"A Revolution in Security Inspection Technology",
Dr. Franke, The Container Port Terminal
Equipment
and Technology Conference, Rotterdam, 11/2003;

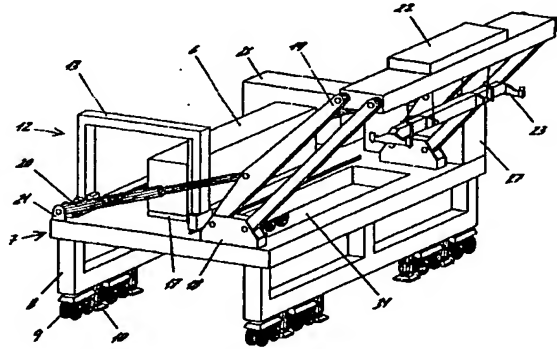
Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

Prüfungsantrag gemäß § 44 PatG ist gestellt.

(54) Bezeichnung: Mobile multifunktionelle Plattform

(57) Zusammenfassung: Die Erfindung betrifft eine mobile multifunktionelle Plattform für die berührungslose Ladungskontrolle und das Transportieren von Containern, vorzugsweise von Containern, die mit Containerbrücken be- und entladen werden, mit einer

- Kranvorrichtung zum Umsetzen von Containern (6)
 - Plattform (7, 35) für Container (6)
 - Durchleuchtungseinrichtung (12, 14, 15)
 - Abschirmung (16, 33) und
 - Verfahrensmöglichkeit (9) an der mobilen Plattform (7, 35).
- Die Erfindung ist überall dort anwendbar, wo es erforderlich ist, eine berührungslose Ladungskontrolle für Container (6) durchzuführen und Containerbrücken (3) sich nicht mit Durchleuchtungseinrichtungen nachrüsten lassen (Figur).



Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft eine mobile multifunktionelle Plattform für das Transportieren und zur berührungslosen Ladungskontrolle von Containern entsprechend dem Oberbegriff des ersten Patentanspruches.

[0002] Die Plattform ist geeignet zur berührungslosen Ladungskontrolle und Transportieren von Containern, vorzugsweise von Containern, die mit Containerkranen be- und entladen werden. Das ist vor allem in Häfen der Fall, in denen Container aus Schiffen be- und entladen werden. Ebenso anwendbar ist die mobile multifunktionelle Plattform auch an anderen Orten, wo Container umgeschlagen werden, beispielsweise in Umschlagplätzen, wo Container von Bahnen auf die Straße umgeschlagen, transportiert und geprüft werden oder auch an Flughäfen, von denen aus Container transportiert werden. Die Plattform ist auch geeignet im Zusammenhang mit Vorrichtungen zum Ein- und Ausbau von Semiautomatikwistlocks, wie sie beispielsweise in EP 0 699 164 B1 beschrieben sind.

Stand der Technik

[0003] Vorrichtungen zum Durchleuchten von Stückgut sind bekannt und funktionieren in der Regel auf der Basis von Röntgen- oder Gammastrahlen. Sie werden benutzt, um das Gepäck von Passagieren auf geeignete Weise zu durchleuchten und um festzustellen, ob gefährliche Gegenstände im Transportbehälter vorhanden sind.

[0004] Durchleuchtungsvorgänge und Vorrichtungen, um größere Transportbehälter wie Container zu durchleuchten, sind ebenfalls bekannt. Es handelt sich dabei um größere Einheiten, von denen Strahlungen durch einen Container oder einen Transportbehälter gesandt werden, um zu überwachen, ob Gegenstände und Vorrichtungen, für die ein Transport nicht vorgesehen ist, im Container befindlich sind. Das ist insbesondere an Stellen der Fall, an denen sich Container oder größere Transportbehältnisse im grenzüberschreitenden Verkehr befinden, insbesondere Container, die auf Lastwagen, Flugzeuge oder Schiffe in andere Länder transportiert werden. Problematisch an derartigen Vorrichtungen, die sich am Boden befinden, ist, daß ein Transportmittel mit dem Container die Vorrichtung durchfahren muß, was voraussetzt, daß eine entsprechende Abschirmung für den Fahrer oder in der Nähe befindlicher Personen vorhanden sein muß. Insbesondere ist ein gesonderter Umlade- oder Transportvorgang erforderlich, um einen entsprechenden Container durchleuchten zu können. Derartige Methoden sind insbesondere dann nicht anwendbar, wenn eine große Anzahl von Containern schnell be- und entladen werden soll, da eine lange Standzeit für Container oder eine lange Liege-

zeit für Schiffe in Häfen ungünstig ist.

[0005] Aus US 5,638,420 ist eine Vorrichtung bekannt, mit der Container von oben durchleuchtet werden, indem ein Fahrzeug mit Kabine den Container überfährt und ein Durchleuchten vornimmt.

[0006] Aus DE 198 26 560 A1 geht eine Vorrichtung zur Überprüfung des Inhaltes geschlossener Ladungsträger, insbesondere Container, unter Verwendung von Röntgenstrahlen hervor, mit der Container mittels einer auf einem Fahrzeug angeordneten Durchleuchtungseinrichtung seitlich durchleuchtet werden. Beide Vorrichtungen haben den Nachteil, daß nur ein einziger Container und auch erst nach dem Absetzen durch den Kran durchleuchtbar ist und hierzu eine gesonderte Vorrichtung, die den Container überfahren muß, erforderlich ist.

[0007] Weitere Entwicklungen, wie sie beispielsweise in „A Revolution in Security Inspection Technology“, Dr. Franke, Conference, Rotterdam, 11.02.2003, vorgestellt wurden, sehen vor, Durchleuchtungseinrichtungen an der Krananlage oder einem Podest an der Krananlage so anzuordnen, daß diese Anlagen von Container durchfahren werden und auf diese Weise eine Durchleuchtung des zu transportierenden Stückgutes erfolgt. Nachteilig an dieser Anlage ist allerdings, daß sich vorhandene Krananlagen nicht in jedem Fall mit dieser Ausrüstung nachrüsten lassen, da die ursprüngliche Krankonstruktion nur für ganz bestimmte Lasten ausgelegt ist.

Aufgabenstellung

[0008] Es ist daher Aufgabe der Erfindung, eine Vorrichtung zu entwickeln, mit der eine berührungslose Ladungskontrolle von Containern möglich ist, ohne daß die genannten Nachteile des Standes der Technik auftreten.

[0009] Diese Aufgabe wird durch eine Vorrichtung nach den kennzeichnenden Merkmalen des ersten Patentanspruches gelöst.

[0010] Unteransprüche geben vorteilhafte Ausgestaltungen der Erfindung wieder.

[0011] Die erfindungsgemäße Lösung sieht eine selbstfahrende mobile multifunktionelle Plattform für das Transportieren und Durchleuchten von Containern vor, welche dadurch gekennzeichnet ist, daß auf ihr eine Kranvorrichtung zum Heben der Container, eine Abstellmöglichkeit für Container sowie eine Durchleuchtungseinrichtung mit einer Abschirmung vorhanden sind, wobei die mobile Plattform eine Verfahrmöglichkeit aufweist.

[0012] Als Kranvorrichtung der mobilen Plattform kann ein Schwenkkran Anwendung finden, an dem

Spreader befestigt sind, wobei die Schwenkarme über Hydraulikzylinder so geschwenkt werden, daß die Container auf der Plattform abgesetzt und von dieser entnommen und neben der Plattform abgesetzt werden können.

[0013] Denkbar ist aber auch statt des Schwenkkranes einen Portalkran auf der Plattform anzuordnen, der die Container auf die Plattform hebt und auf der Abstellmöglichkeit der Plattform absetzt.

[0014] Vorteilhaft ist es, wenn die mobile Plattform Stützen aufweist, so daß mit ihr Container überfahren werden können. Um ein Heben der Container mittels Portalkran zu ermöglichen, ist es vorteilhaft, in die mobile Plattform eine Öffnung zum Durchreichen von Containern aufweist.

[0015] Die selbstfahrende Plattform ist je nach Belastung mit entsprechenden Radsätzen ausgestattet.

[0016] Die mobile Plattform kann neben Rädern zum Verfahren Abstützungen mit Aufsatztellern aufweisen, mit denen jederzeit ein stabiler Stand erreicht wird.

[0017] Da es vorteilhaft ist, mit der mobilen Plattform Container zu durchleuchten, die mit Containerkrananlagen transportiert werden, muß die Arbeitshöhe der Plattform geringer sein, als die Höhe des Querriegels der zu unterfahrenden Containerbrücke. Um Containertransportfahrzeuge mit ihren Containern überfahren zu können, muß die lichte Höhe unter der Plattform höher sein, als die zu überfahrenden Containerfahrzeuge.

[0018] Weiterhin ist es vorteilhaft, an der mobilen Plattform Kollisionsüberwachungen anzuordnen.

[0019] Die Funktion der Plattform ist in der Weise vorgesehen, daß Container, die beispielsweise durch einen Containerkran von Schiffen entladen werden und durchleuchtet werden müssen, vom Containerkran auf der Abstellposition für Container auf der Plattform abgesetzt werden und auf diese Abstellposition von der Durchleuchtungseinrichtung auf der Plattform überfahren und durchleuchtet wird. Sofern der Inhalt des Containers unbedenklich ist, wird der Container von der Kranvorrichtung der Plattform aufgenommen und zum Weitertransport weitergereicht. Sofern der Container wegen Bedenklichkeit aussortiert werden muß, wird dieser von der Kranvorrichtung und der Transporteinrichtung an einer geeigneten Stelle abgestellt, um den Inhalt zu prüfen, oder der nicht freigegebene Container wird auf das Containerschiff zurücktransportiert. In gleicher Weise können auch Container vom Kai über die Plattform/Durchleuchtung zum Containerschiff transportiert werden.

[0020] Im folgenden wird die Erfindung an einem Ausführungsbeispiel und sechs Figuren näher erläutert. Die Figuren zeigen:

[0021] Fig. 1: Containerkran beim Entladen eines Schiffes, unter dem die mobile multifunktionelle Plattform angeordnet ist.

[0022] Fig. 2: Multifunktionelle Plattform mit Schwenkkran in Seitenansicht

[0023] Fig. 3: Multifunktionelle Plattform mit Schwenkkran in Draufsicht

[0024] Fig. 4: Multifunktionelle Plattform ohne Stützen und einem Schwenkkran in Seitenansicht

[0025] Fig. 5: Multifunktionelle Plattform mit Portalkran und einer Öffnung zum Durchreichen von Containern über einem Fahrzeug

[0026] Fig. 6: Multifunktionelle Plattform in perspektivischer Darstellung.

Ausführungsbeispiel

[0027] Die Fig. 1 zeigt eine Containerbrücke 3 mit Katze 4 und Spreader 5 beim Entladen von Containern 6 eines Schiffes 1 am Kai 2. Unter der Containerbrücke 3 befindet sich die mobile Plattform 7, deren Arbeitshöhe 29 geringer ist, als die Höhe des Querriegels 30 der Containerbrücke 3.

[0028] Wie die Fig. 2 zeigt, weist die Plattform 7 Stützen 8 auf, so daß ihre lichte Höhe 36 ausreicht, um die Containertransportfahrzeuge 24 zu überfahren. Neben Fahrrädern 9, die zum Verfahren der Plattform 7 dienen, sind zur Stabilisierung Abstützungen 10 vorgesehen. Diese Abstützungen 10 können neben den Rädern 9 oder wechselweise mit den Fahrrädern 9 zum Einsatz gelangen. Auf der Plattform 7 angeordnet ist ein Schwenkkran 19 mit Traverse 22 und Spreader 23, mit der Container 6 von den bereitstehenden Containertransportfahrzeugen 24 entnommen werden. Die Arme des Schwenkkrans 19 sind in einer Lagerung 18 gelagert und werden durch Hydraulikzylinder 20 geschwenkt, die mit der Lagerung 21 verbunden sind. Der auf der Plattform 7 auf ein Aufsetzpodest 17 abgesetzte Container 6 wird von einer Durchleuchtungseinrichtung 12 überfahren, bei der auf einer Führungsschiene 11 ein Portalrahmen 13 angeordnet ist, wobei eine Strahlenquelle 14 und ein Strahlendetektor 15 vor einer Abschirmung 16 den Container 6 überfährt, so daß dieser durchleuchtet wird. Das gewonnene Ergebnis der Durchleuchtung wird in einem Bedienstand 27 übermittelt, von dem aus entschieden wird, wohin der Container 6 weitertransportiert wird.

[0029] Die Fig. 3 zeigt eine Draufsicht auf die Platt-

form 7 mit Container 6, der zur Durchleuchtung bereitsteht. Auf der Fahrschiene 11 bewegt sich die Durchleuchtungsanlage 12 mit ihrem Portalrahmen 13 von einem zum anderen Ende des Containers 6, so daß eine Überprüfung stattfinden kann. Die Traverse 22 mit Hubwerk, der Hydraulikzylinder 20, der Schwenkarm 19 und der Lagebock 21 für den Hydraulikzylinder 20 sind beidseitig des Containers 6 und der Verladeöffnung 31 angeordnet. Die Verladeöffnung 31 dient dazu, Container 6 auf bereitgestellten Transportfahrzeuge 24 abzusenken. Auf der rechten Seite der Vorrichtung sind ein Technikraum 26, ein Aufstieg 32 und ein Steuerraum 27 angeordnet.

[0030] Die Fig. 4 zeigt eine niedrige Plattform 35, an der Fahrräder 9 und Abstützungen 10 angeordnet sind. Der Bau dieser Plattform 35 gleicht im Wesentlichen der einer höherstehenden Plattform. Zum Schutz von Personen ist allerdings beidseitig der Durchleuchtungseinrichtung 12 eine Abschirmung 33 angeordnet.

[0031] Die Fig. 5 zeigt einen Portalkran 34 beim Entladen eines Transportfahrzeuges 24. Der Portalkran 34 ist nach beiden Seiten auf der Plattform 7 verfahrbar. Mit seinem Spreader 23 erfaßt er den Container 6 des Transportfahrzeuges 24 und setzt ihn auf der Plattform 7 im Arbeitsbereich der Durchleuchtungseinrichtung 12 ab. Hinter der Durchleuchtungseinrichtung 12 ist ein Technikraum 26 angeordnet. Auf gleicher Höhe befindet sich auch der Steuerarmen 27 der Plattform 7.

[0032] Die Fig. 6 zeigt die mobile multifunktionelle Plattform in perspektivischer Darstellung, wobei ein Container 6 im Arbeitsbereich der Durchleuchtungsanlage 12 abgesetzt wurde und auf der Plattform 7 der Technikraum 26 und der Steuerraum 27 angeordnet ist. Die Verladeöffnung 31, zu deren beiden Seiten die Lagerböcke 18 des Schwenkranes 19 angeordnet sind, erlaubt ein Entladen der darunter abgestellten Transportfahrzeuge 24. An den beiden Armen des Schwenkkrans 19 ist eine Traverse 22 angeordnet, an der ein Spreader 23 zum Erfassen des Containers 6 dient und auf und ab bewegbar ist. Die Hydraulikzylinder 20 zwischen Lagerböcken 21 und dem Schwenkkran 19 dienen zur Bewegung des Schwenkkrans 19. Die Plattform 7 weist mehrere Stützen 8 auf, unter denen Fahrräder 9 und Abstützungen 10 angeordnet sind.

Bezugszeichenliste

1. Containerschiff
2. Kai
3. Containerbrücke
4. Containerbrücke, -katze
5. Spreader
6. Container
7. hohe Plattform

8. Stützen der Plattform
9. Fahrräder
10. Abstützung
11. Führungsschiene
12. Durchleuchtungsanlage
13. Portalrahmen
14. Strahlenquelle
15. Strahlendetektor
16. Abschirmung
17. Container-Aufsetzpodest
18. Lagerbock – Schwenkkran
19. Schwenkkran
20. Hydraulikzylinder
21. Lagerbock – Hydraulikzylinder
22. Traverse mit Hubwerk
23. Spreader
24. Transportfahrzeug, LKW
25. Transportfahrzeug, Straddle Carrier
26. Technikraum
27. Steuerraum
28. lichte Höhe des Querriegels 3
29. Arbeitshöhe der Plattform
30. Querriegel der Containerbrücke 3
31. Verladeöffnung
32. Aufstieg
33. Plattformabschirmung
34. Portalkran
35. niedrige Plattform
36. lichte Höhe der Plattform

Patentansprüche

1. Mobile multifunktionelle Plattform für die berührungslose Ladungskontrolle und das Transportieren von Containern, vorzugsweise von Containern, die mit Containerbrücken verladen werden, **gekennzeichnet durch eine**

- Kranvorrichtung an oder auf der Plattform (7, 35) zum Umsetzen von Containern (6)
- Plattform (7, 35) zum Abstellen und Durchleuchten von Containern (6)
- Durchleuchtungseinrichtung (12, 14, 15) auf der Plattform (7, 35)
- Abschirmung (16, 33) die über und längs dem Container (6) verfahrbar ist und
- Fahrmöglichkeit (9) für die Plattform (7, 35)

2. Mobile Plattform nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß zwischen Plattform (7, 35) und Fahrwerk (9) Stützen (8) und ggf. Abstützungen (10) angeordnet sind.

3. Mobile Plattform nach den Ansprüchen 1 und 2, dadurch gekennzeichnet, daß die lichte Höhe (28) unter der Plattform (7) höher ist als die zu überfahrenden Containertransportfahrzeuge (24).

4. Mobile Plattform nach den Ansprüchen 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß die Arbeitshöhe (29) der Plattform (7) geringer ist, als die Höhe des Quer-

riegels (30) der zu unterfahrenden Containerbrücke (3).

5. Mobile Plattform nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, daß die Kraneinrichtung einen Schwenkrahmen (19) mit Hydraulikzylindern (20) und integrierte Hubeinrichtung mit Spreader (23) darstellt.

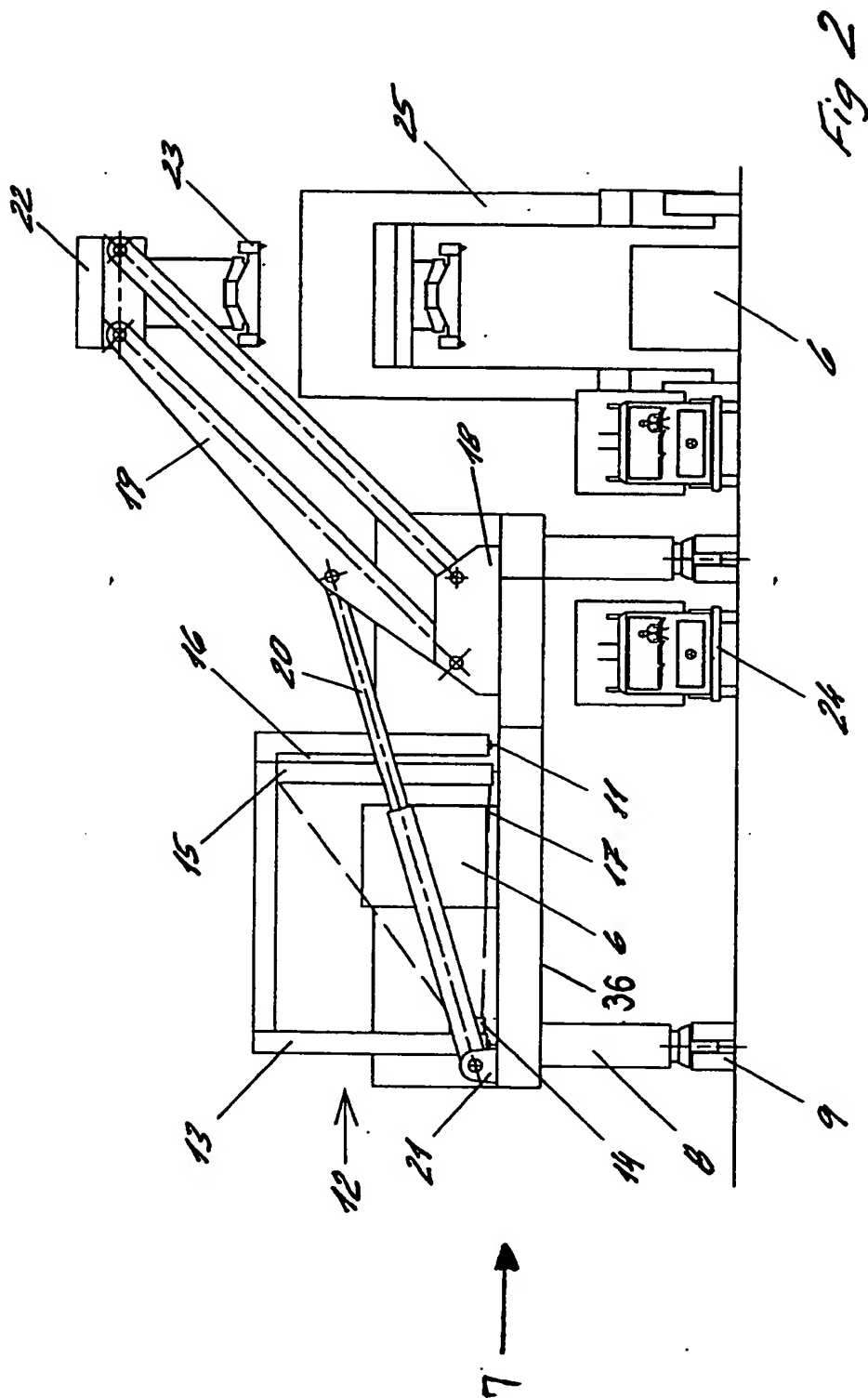
6. Mobile Plattform nach einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, daß die Kranvorrichtung einen Portalkran (34) auf der Plattform (7) darstellt.

7. Mobile Plattform nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß die mobile Plattform (7) eine Öffnung (31) zum Durchreichen von Containern (6) aufweist.

8. Mobile Plattform nach einem Ansprüche 1 bis 7, dadurch gekennzeichnet, daß an der mobilen Plattform (7) Sensoren zu Kollisionsüberwachung/Positionierung angeordnet sind.

Es folgen 6 Blatt Zeichnungen





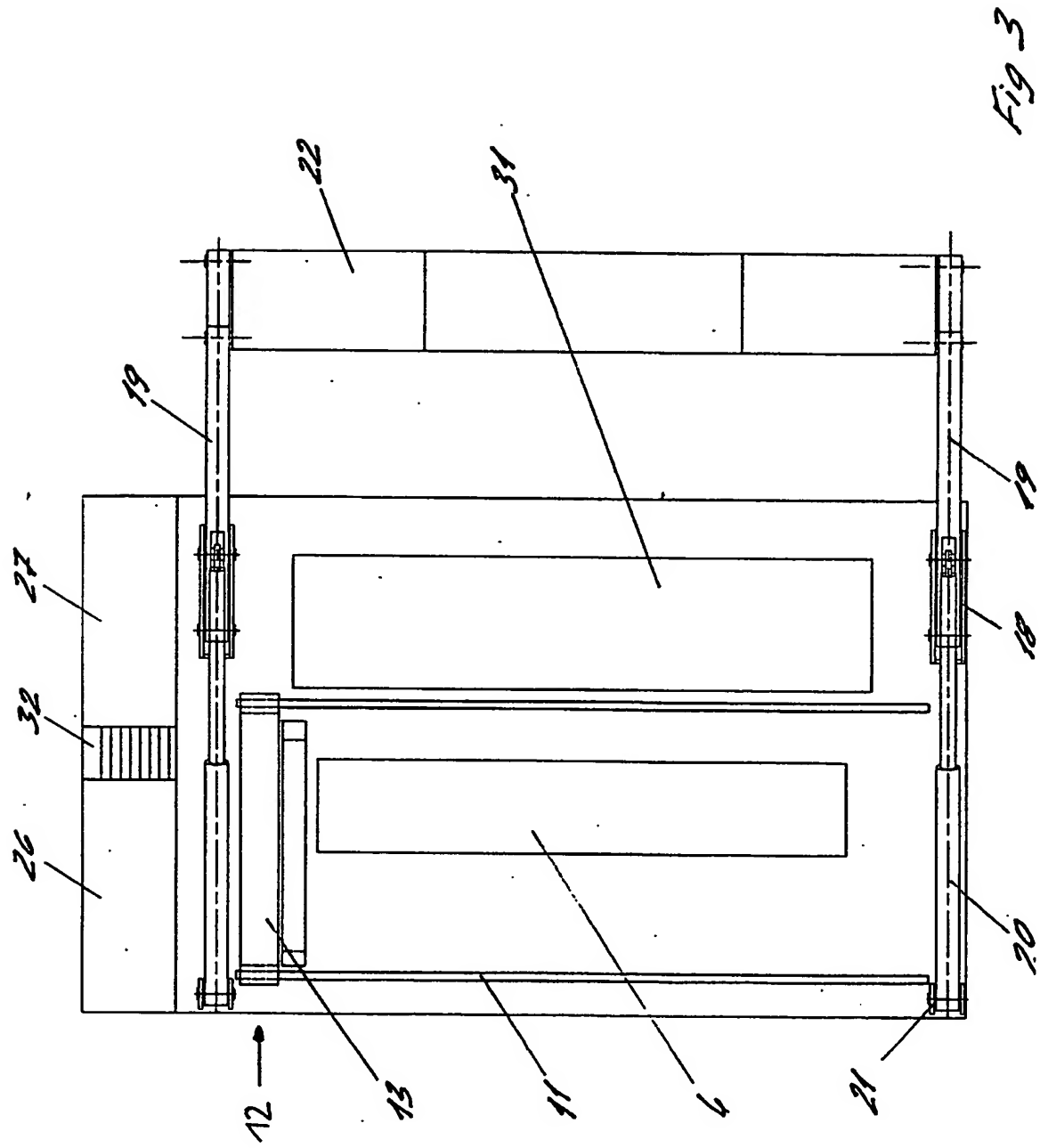


Fig 3

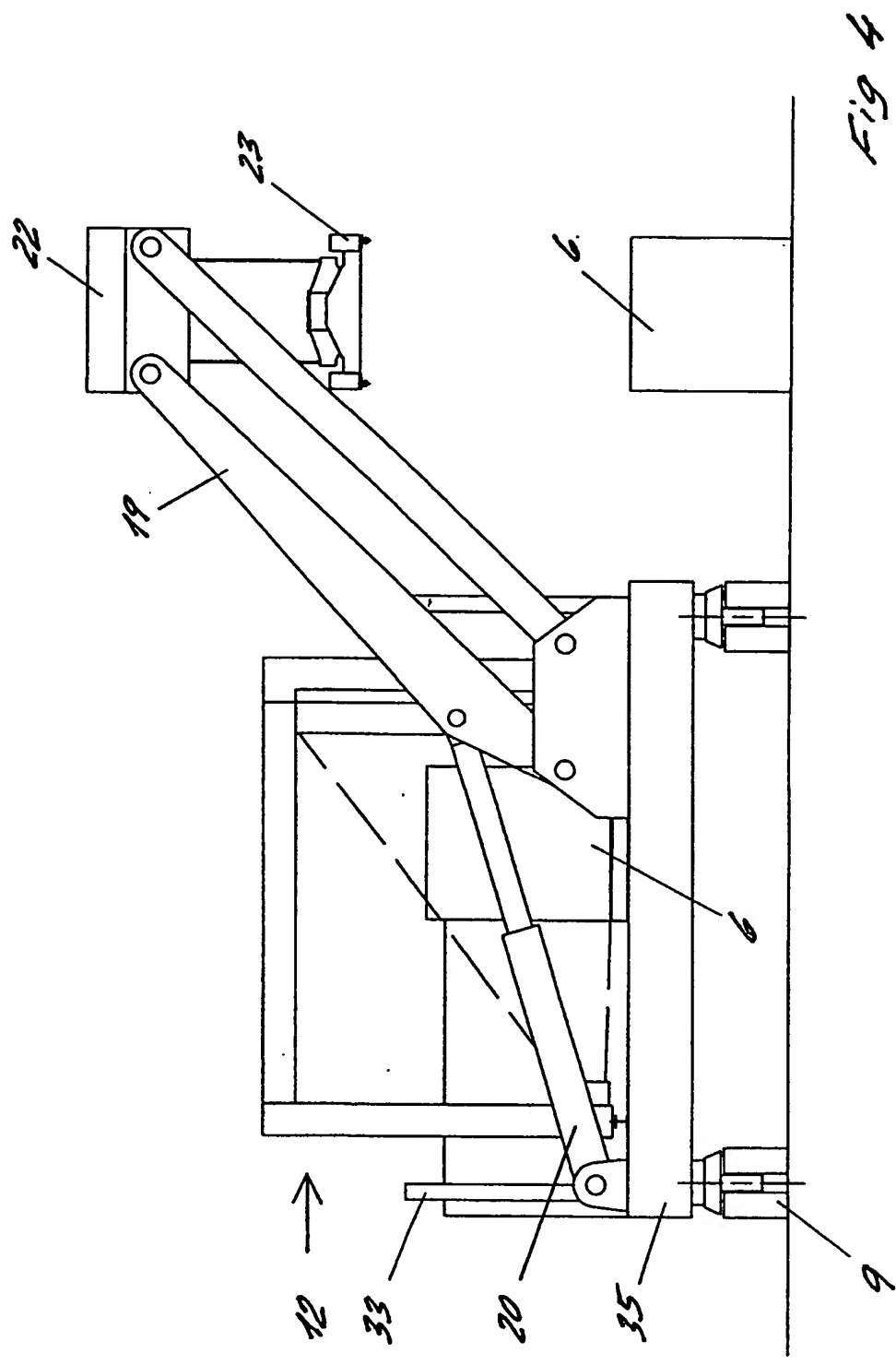


Fig 4

